広域センサネットワークを用いたトラッキングサービスにおける サービスに不要なプライバシデータ流出比の定量評価

田村崚

(指導教員:干川尚人)

1 はじめに

Internet of Things (IoT)技術発展に伴い、センサネ ットワークを利用した情報処理サービスはより広域 かつ高精度になると期待されるが、これに伴ったプ ライバシ情報の流出も懸念される. 先行研究では, 広域センサによる追跡サービスにおける無関係なプ ライバシデータ(Non-related Privacy Data, 以下 NPD と記載)流出を抑制できる地産地消型ネットワーク アーキテクチャ (Local Production for Local Consumption Network Architecture, 以下 LPLC モデル と記載)を提案している[1]. 本稿ではこの LPLC モ デルに基づく NPD 流出比を算出する数理モデルを 考案し、それを適用したシミュレータを示す. そし て以前の研究[2]で得たクラウドモデルの NPD 流出 比と比較し、LPLC モデルのプライバシ保護能力を 評価する.

2 提案手法

LPLC モデルでは、追跡対象者の持つ計算ノード (以下 LPLC ノードと記載)がルータアクセス可能範 囲内にある時、ルータと同セグメントにあるセンサ データを処理する. そのため全てのデータを収集す るクラウドモデルと比べて, NPD 流出を制御でき る. 本モデルで構成される追跡サービスの例として, 駅構内での登校者見守りを考える. 以降駅を利用す る登校者を対象者、それ以外の人物を非対象者とす る. 対象者は各自が計算ノードを持ち歩く. 駅構内 をサービス領域とし、センシングにはカメラを用い る. 登校者見守りサービスの稼働時間として午前 7 時から午前8時と設定した.

以前の研究[1]で示した数理モデルを拡張し、 LPLC モデルの NPD 流出比をモデル化する. サービ ス領域を内包するように長方形(以下マップと記載) を置き、それを外包するように正方形のセルを敷き 詰める. それぞれのセルが持つ対象者の有無, セン サ有効範囲内といった情報を各行列の要素に対応さ せモデル化する. まず n 番目のカメラ集合を定義す る. この集合は、各セルがカメラのセンサ有効範囲 内か否かを格納した行列 $C_n(t)$ と、マップ上でのカ メラの撮影方向 up,down,right,left の逆である $C_{dn}(t)$ を要素に持つ. 次にn番目のルータの集合 R_n を定義 する. これは属するカメラ集合の集合RCnとアクセ ス可能範囲行列Aを要素に持つ. ここでルータ位置 とアクセス可能距離をそれぞれ(x,y),rとすると, A_n は次のように定義できる.

$$[A_n]_{ij} = -\begin{cases} 1 & \text{if } x - r \le i \le x + r \text{ and} \\ y - r \le j \le y + r \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$
 (1)

最後にn人目の対象者の集合を定義する.この集 合は各セルでの対象者の有無を格納した行列 $P_n(t)$ と対象者の向いている方向を表現する行列 $P_{up_n}(t)$, $P_{down_n}(t)$, $P_{right_n}(t)$, $P_{left_n}(t)$, を要素に持つ. 例として、 $P_{up_n}(t)_{ij}$ が1であるとは、n人目の対象 者が時刻 t の時にセル ij でマップ上方を向いていた ことを示している. $P_{up_n}(t)$ の定義を下に示す. 他の 方向も同様に定義される. また, $P_n(t)$ の総和をP(t)と定義する. 方向を示す行列も同様である. 非対象 者集合 $N_n(t)$ も同様に定義する.

$$[P_{up_n}(t)]_{ij} = -\begin{bmatrix} 1 & \text{if } P_n(t)_{ij} \cdot P_n(t-1)_{(i+1)j} \neq 0 \\ 0 & \text{otherwise} \end{bmatrix}$$
(2)

サービス開始時間を t_0 ,終了時間を t_n とすると, NPD 流出比は次式のようになる.

$$\int_{t_0}^{t_n} \sum_{n \in \mathbb{R}} \left\{ \delta(P(t), A_n) \frac{S_n(N(t))}{S_n(P(t)) + S_n(N(t))} \right\} dt \quad (3)$$

なお、 $S_n(P(t))$ は n 番目のルータが時刻 t に対象 者全体のセンシング量を返す関数、 $\delta(P(t), A_n)$ は n番目のルータのアクセス可能範囲内に時刻 t の対象 者が存在するか否かを返す関数である.

$$S_n(P(t)) = \sum_{n \in RC_n} P_{C_{d_n}(t)}(t) \cdot C_n(t) \quad (4)$$

$$\delta(P(t), An) = \begin{cases} I & \text{if } Tr(P(t) \cdot {}^t An) \neq 0 \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases} \quad (5)$$

$$\delta(P(t), An) = \begin{cases} 1 & \text{If } Tr(P(t) \cdot {}^{t}An) \neq 0 \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$
 (5)

3 シミュレータの設計

G 空間情報センターの公表している松江駅構内人 流センサデータ (西日本旅客鉄道株式会社) [3]を 活用し、登校者見守りサービスを再現した. この人 流センサデータはセンサ 19 個ごとに「センサ ID. 日 付, 時刻, In, Out, In 累計, Out 累計」が定義されてお り, センシング結果は1分毎の合計である. 人流セ ンサ設置位置は公開されている図1に従う. これよ り、シミュレータ上での In, Out データは図 2 のよ うに定義する.



図 1. 人流センサ設置位置図

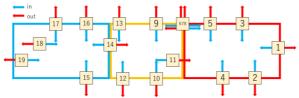
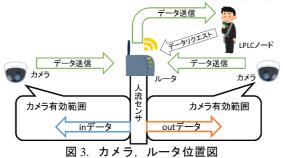


図 2. シミュレーションマップ上のセンサ位置図

In, Out データを撮影するようにカメラを設置す る. このカメラのセンサ有効距離は 15 メートルと した. また, ルータをオープンデータの人流センサ と同じ位置に設定し、In、Out データを撮影するカ メラの二つをルータに属するカメラとした(図3).



本稿ではカメラのセンシング周期を1秒とする. オープンデータは1分毎に更新されているので、次 に示すアルゴリズムを用いてオープンデータを1秒 毎のデータへ変換した.

表 1. アルゴリズムに用いる変数の定義

60の約数	nums[12]= {1,2,3,4,5,6,10,12,15,20,30,60}
約数毎の60分割	vals[12][60]
入力データ	input
出力データ	result[60]

vals[i]には nums[i]を 60 分割したデータが入って いる. 例えば 20 の vals には{1,0,0,1,0,0,1,···,1,0,0}と 1,0,0 が 20 回繰り返されるデータを格納している. このように vals には 60 個の要素の合計が nums とな りつつ,数字が偏らないように格納されている. input が 0 になるまで次の処理を繰り返すことで result に input を 60 分割した数が格納される.

- ① input より小さい中で、最も大きい nums を選ぶ. 選ばれた nums を仮に nums[i]とする.
- ② input から nums[i]を引き, result に vals[i]を足し 合わせる.

ルータアクセス可能距離の値を設定し、対象者数 を 1 人に加え, 25 人から 200 人まで 25 人刻みで変 化させシミュレーションを行った.

4 シミュレーション結果

ルータアクセス可能距離毎の対象者人数と NPD 流出比の関係をグラフにまとめた. なお比較のため 以前の研究[2]からクラウドモデルの NPD 流出比の 概算を追記した. 図4に示す.

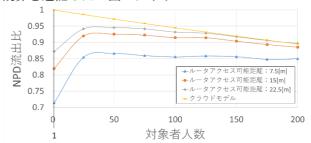


図 4. シミュレーション結果

NPD 流出比が小さいほどプライバシ保護能力が 高いといえるので、ルータアクセス可能距離に依ら ず、クラウドモデルよりも LPLC モデルの方が優れ ている. ルータアクセス可能距離がセンサ有効距離 より短いと追跡サービスとして不十分であるが、反 対にアクセス可能距離があまりに長いと、NPD セ ンシング過多の原因となる.よって、センサ有効範 囲を内包しつつルータアクセス可能距離を短くする ことにより、プライバシに配慮した追跡サービスが 実現できる. また図4から、対象者数が少ないとき の LPLC モデルのプライバシ保護能力が特に優れて いる. そのため対象者人数に対して LPLC ノードの 数を減らすことが出来れば、より NPD 流出比を抑 制できる.

5 おわりに

本稿では LPLC モデルの数理モデルを提案し、シ ミュレータからクラウドモデルとの比較を行った. 今後はより多人数を見守る際の NPD 流出比の削減 方法の検討及び LPLC モデルの実証実験等を行い, LPLC モデルについての研究を進めていく.

文 献

- [1]干川尚人, 下馬場朋禄, 伊藤智義, "地産地消型アー キテクチャによるセンサネットワークデータのプライ バシ保護, "情報処理学会論文誌, vol.59, No.12, pp.2180-2190, Dec, 2018.
- [2] 田村 崚, 干川 尚人, 下馬場 朋禄, 伊藤 智義 "多地点 カメラを用いた見守りサービスにおける第三者のプラ イバシデータ流出比の定量評価",電子情報通信学会, 第 18 回ネットワークソフトウェア研究会, 分散クラウ ドの実現に向けたネットワークソフトウェア技術+一 般, Jan, 2019
- [3]社会基盤情報流通推進協議会,人流解析チーム, "松 江駅構内人流センサデータ"